

MARCHANDISES: Lingettes jetables pour bébés. **Emploi** projeté au CANADA en liaison avec les marchandises.

1,523,747. 2011/04/14. Getinge Canada Limited, 1575 South Gateway Road, Unit C, Mississauga, ONTARIO L4W 5J1 **Representative for Service/Représentant pour Signification:** STIKEMAN ELLIOTT LLP, SUITE 1600, 50 O'CONNOR STREET, OTTAWA, ONTARIO, K1P6L2

TRANSFORMER DES COÛTS EN SOINS DE SANTÉ

SERVICES: Audits and reports conducted on washer/disinfectors, sterilizers, cart washers and process flow in the hospital environment. **Proposed** Use in CANADA on services.

SERVICES: Vérifications, et rapports connexes, de laveurs-décontamineurs, de stériliseurs, de laveuses à chariot et d'enchaînement des opérations en milieu hospitalier. **Emploi** projeté au CANADA en liaison avec les services.

1,523,748. 2011/04/14. Getinge Canada Limited, 1575 South Gateway Road, Unit C, Mississauga, ONTARIO L4W 5J1 **Representative for Service/Représentant pour Signification:** STIKEMAN ELLIOTT LLP, SUITE 1600, 50 O'CONNOR STREET, OTTAWA, ONTARIO, K1P6L2

TRANSFORMING COST INTO HEALTHCARE

SERVICES: Audits and reports conducted on washer/disinfectors, sterilizers, cart washers and process flow in the hospital environment. **Proposed** Use in CANADA on services.

SERVICES: Vérifications, et rapports connexes, de laveurs-décontamineurs, de stériliseurs, de laveuses à chariot et d'enchaînement des opérations en milieu hospitalier. **Emploi** projeté au CANADA en liaison avec les services.

1,523,762. 2011/04/14. Revlon (Suisse) S.A., Badenerstrasse 116 8952, Schlieren, SWITZERLAND **Representative for Service/Représentant pour Signification:** BERESKIN & PARR LLP/S.E.N.C.R.L., S.R.L., SCOTIA PLAZA, 40 KING STREET WEST, 40th FLOOR, TORONTO, ONTARIO, M5H3Y2

PHOTOREADY 3D EXTREME

WARES: Cosmetics and makeup. **Proposed** Use in CANADA on wares.

MARCHANDISES: Cosmétiques et maquillage. **Emploi** projeté au CANADA en liaison avec les marchandises.

1,523,763. 2011/04/14. 1583351 ONTARIO LTD. doing business Truffle Treasures, 314 Richmond Road, Ottawa, ONTARIO K1Z 6X6 **Representative for Service/Représentant pour Signification:** AMY CROLL, (CROLL & CO. LTD.), 38 AURIGA DRIVE, SUITE 200, OTTAWA, ONTARIO, K1B4W5

HALO GELATO

WARES: Gelato. **Proposed** Use in CANADA on wares.

MARCHANDISES: Gelato. **Emploi** projeté au CANADA en liaison avec les marchandises.

1,523,764. 2011/04/14. 1583351 ONTARIO LTD. doing business Truffle Treasures, 314 Richmond Road, Ottawa, ONTARIO K1Z 6X6 **Representative for Service/Représentant pour Signification:** AMY CROLL, (CROLL & CO. LTD.), 38 AURIGA DRIVE, SUITE 200, OTTAWA, ONTARIO, K1B4W5

CANUCK PUCK

WARES: Chocolate confectionaries. **Proposed** Use in CANADA on wares.

MARCHANDISES: Confiseries au chocolat. **Emploi** projeté au CANADA en liaison avec les marchandises.

1,523,767. 2011/04/14. SOFAR SPA, Via Firenze, 40, 20060 Trezzano Rosa (MI), ITALY **Representative for Service/Représentant pour Signification:** GOUDREAU GAGE DUBUC S.E.N.C.R.L./LLP, 2000 AVENUE MCGILL COLLEGE, SUITE 2200, MONTREAL, QUEBEC, H3A3H3

TELELAP ALF-X

WARES: Computer software used in remote controlled surgical equipment namely, surgical, remote controlled manipulation system software distributed on the several computer of the system, namely, computer software that implements set-up and calibration procedures for sensor and manipulator arms, establishes realtime communication links between the computers of the systems, implements human-machine interfaces for the surgeon in a remote location and for the assistant in the operation room, implements manually-assisted procedures for changing instruments, inserting instruments in the patient body, moving by hand manipulator arms, implements procedures for scaling and coordinating the surgeon hand motion and the surgical instrument motion seen on the monitor display, implements procedures for commanding the surgical endoscope motion, measures and filters the position and orientation given by the surgeon on a master haptics device, applies geometrical transforms to this information to obtain motion commands for the slaves manipulator and sends these commands to the slave manipulator, reads, filters and transmit force and torque information from sensors mounted on the slave manipulator to the master haptics device to provide force-feedback, implements safety functions to detect collisions between arm and between the arm and a human operator, to detect faults of components, abnormal conditions, abnormal forces applied on tissues, and abnormal commands from the surgeon interface, other safety functions include dead-man functions using buttons and pedals,

implement black-box real-time data recording functions; computerized remotely operated surgical manipulation system comprised of one or several consoles for the surgeon, each one with a master haptics device and a joystick connected to a dedicated computer, an additional computer dedicated to the user interface, and immersive display, a camera, several LCD monitors, and an audio system connected to the user-interface computer, a remote connection system based on an IP network for linking the computers of the console to those of slave manipulator arms, one or several manipulator arms having each one a slidable cart on which the manipulator slave arm is mounted, an end-effector equipped with a six degrees of freedom force-torque sensor and accelerometer, and actuation mechanism and an adaptor for surgical instruments and laparoscopes, digital detection and identification means for surgical instruments attached to it, a set of sterile adaptors to connect arms to instruments, a laser-scanner to detect collisions with people, a control and power enclosure including namely power supply and conditioning equipment, servo-amplifiers for motors, and a control computer that is remotely connected to the computers of surgeon consoles, a infra-read based three-dimensional measurement system for calibrating the relative position of manipulator arms, and for monitoring surgical targets during the intervention, a computer with a touch screen display for set-up a monitoring functions, computer software namely a surgical remote controlled manipulation system software distributed on the several computers of the system, instruction manuals, light source, power supply, monitor and images processing equipment for the camera located in the endoscope or laparoscope; remote controlled operated surgical equipment namely laparoscopes, endoscopes, trocars, cannulas, cutters, knives, scope pre heaters, light sources, cables and components parts, electrosurgical instruments, electrocautery instruments, ultrasounds instruments, insufflation instruments, lens cleaning, scrub and biopsy brushes, clip applicators and clips, tack applicators and tacks, applicators legature carriers holders, applicator legature needle holders, clamps, hemostats, graspers, instrument guides, forceps, dissectors, scissors, suction probes, irrigation probes, sterile drapes, surgical instruments, namely, scalpels, scalpel blades and handles, staples, tackers, clip applicators, electrocautery tool forceps, needle holders, guides and drivers, graspers and kiteners. **SERVICES:** Design and development of computer software used in the medical and scientific fields and used with apparatus for remote controlled surgery. **Used** in CANADA since October 05, 2010 on wares and on services.

MARCHANDISES: Logiciel de commande à distance d'équipement chirurgical, notamment logiciel de manipulation chirurgicale à distance installé sur chaque ordinateur du système, notamment logiciel qui exécute des procédés d'installation et d'étalonnage pour capteurs et bras de manipulation, qui établit en temps réel des liens de communication entre les ordinateurs de ces systèmes, qui sert d'interface personne-machine pour le chirurgien à distance et pour l'assistant dans la salle d'opération, qui exécute des procédés assistés manuellement pour le changement d'instruments, pour l'insertion d'instruments dans le corps du patient, pour le déplacement manuel des bras de manipulation, qui exécute la mise à l'échelle et la coordination du mouvement de la main du chirurgien et du mouvement de l'instrument chirurgical affichés sur le moniteur, qui exécute la commande du mouvement de l'endoscope chirurgical, qui évalue et sélectionne

la position et l'orientation données par le chirurgien à partir d'un dispositif haptique principal, qui applique des transformations géométriques à cette information pour obtenir des commandes de déplacement pour le bras manipulateur esclave et qui envoie ces commandes au bras manipulateur esclave, qui lit, filtre et transmet l'information de force et de couple provenant des capteurs installés sur le bras manipulateur esclave au dispositif haptique principal pour fournir un retour d'effort, qui exécute des fonctions de sécurité pour détecter les collisions entre les bras et entre les bras et un opérateur humain, pour détecter les défaillances des composants, les conditions anormales, les forces anormales appliquées sur les tissus et les commandes anormales provenant de l'interface du chirurgien, d'autres fonctions de sécurité comme des fonctions homme-mort activées par des boutons et des pédales, et qui enregistre les données en temps réel sur boîte noire; système informatisé de manipulation chirurgicale à distance constitué d'une ou plusieurs consoles pour le chirurgien, chacune d'elles comprenant un appareil haptique principal et un manche à balai reliés à un ordinateur spécialisé, un ordinateur additionnel consacré à l'interface utilisateur et un écran immersif, une caméra, plusieurs moniteurs ACL et un système audio reliés à l'ordinateur d'interface utilisateur, un système de connexion à distance fonctionnant sur un réseau IP pour faire le lien entre les ordinateurs de la console à ceux des bras de manipulation esclaves, un ou plusieurs bras de manipulation dotés chacun d'un plateau coulissant sur lequel le bras de manipulation esclave est fixé, un organe terminal effecteur muni d'un capteur de force-couple à six degrés de liberté et d'un accéléromètre ainsi qu'un mécanisme d'actionnement et un adaptateur pour les instruments chirurgicaux et les laparoscopes, des dispositifs de détection et d'identification numériques pour les instruments chirurgicaux qui y sont fixés, un ensemble d'adaptateurs stériles pour relier les bras aux instruments, un lecteur laser pour détecter les collisions avec les personnes, un boîtier de commande et d'alimentation, y compris un bloc d'alimentation et de l'équipement de conditionnement, des servoamplificateurs pour les moteurs et un ordinateur pilote qui est relié à distance aux ordinateurs des consoles du chirurgien, un système de mesure tridimensionnel à infrarouges pour étalonner la position relative des bras de manipulation et pour surveiller les cibles chirurgicales au cours de l'intervention, un ordinateur doté d'un écran tactile pour établir des fonctions de surveillance, un logiciel, notamment un logiciel de manipulation chirurgicale à distance installé sur de nombreux ordinateurs du système, des guides d'utilisation, une source lumineuse, un bloc d'alimentation, du matériel de surveillance et de traitement d'images pour la caméra située dans l'endoscope ou le laparoscope; équipement chirurgical commandé à distance, notamment laparoscopes, endoscopes, trocars, canules, outils de coupe, couteaux, préchauffeurs de microscope, sources lumineuses, câbles et composants, instruments électrochirurgicaux, instruments d'électrocautérisation, instruments à ultrasons, instruments d'insufflation, brosses de nettoyage de lentille, de récurage et de biopsie, applicateurs de pinces et pinces, applicateurs d'agrafe et agrafes, porte-ligatures (applicateurs), porte-aiguilles à ligature (applicateurs), clamps, pinces hémostatiques, pinces à préhension, guides pour instruments, pinces, dissecteurs, ciseaux, sondes d'aspiration, sondes d'irrigation, champs stériles, instruments chirurgicaux, notamment scalpels, lames et poignées de scalpel, agrafes, agrafeuses, applicateurs de pinces, pinces d'électrocautérisation, porte-aiguilles, guides et visseuses, pinces à préhension et kiteners. **SERVICES:**

Conception et développement de logiciels utilisés dans les domaines médical et scientifique et utilisés avec des appareils de chirurgie à distance. **Employée** au CANADA depuis 05 octobre 2010 en liaison avec les marchandises et en liaison avec les services.

1,523,768. 2011/04/14. SOFAR SPA, Via Firenze, 40, 20060 Trezzano Rosa (MI), ITALY **Representative for Service/Représentant pour Signification:** GONDREAU GAGE DUBUC S.E.N.C.R.L./LLP, 2000 AVENUE MCGILL COLLEGE, SUITE 2200, MONTREAL, QUEBEC, H3A3H3

ALF-X

WARES: Computer software used in remote controlled surgical equipment namely, surgical, remote controlled manipulation system software distributed on the several computer of the system, namely, computer software that implements set-up and calibration procedures for sensor and manipulator arms, establishes realtime communication links between the computers of the systems, implements human-machine interfaces for the surgeon in a remote location and for the assistant in the operation room, implements manually-assisted procedures for changing instruments, inserting instruments in the patient body, moving by hand manipulator arms, implements procedures for scaling and coordinating the surgeon hand motion and the surgical instrument motion seen on the monitor display, implements procedures for commanding the surgical endoscope motion, measures and filters the position and orientation given by the surgeon on a master haptics device, applies geometrical transforms to this information to obtain motion commands for the slaves manipulator and sends these commands to the slave manipulator, reads, filters and transmit force and torque information from sensors mounted on the slave manipulator to the master haptics device to provide force-feedback, implements safety functions to detect collisions between arm and between the arm and a human operator, to detect faults of components, abnormal conditions, abnormal forces applied on tissues, and abnormal commands from the surgeon interface, other safety functions include dead-man functions using buttons and pedals, implement black-box real-time data recording functions; computerized remotely operated surgical manipulation system comprised of one or several consoles for the surgeon, each one with a master haptics device and a joystick connected to a dedicated computer, an additional computer dedicated to the user interface, and immersive display, a camera, several LCD monitors, and an audio system connected to the user-interface computer, a remote connection system based on an IP network for linking the computers of the console to those of slave manipulator arms, one or several manipulator arms having each one a slidable cart on which the manipulator slave arm is mounted, a end-effector equipped with a six degrees of freedom force-torque sensor and accelerometer, and actuation mechanism and an adaptor for surgical instruments and laparoscopes, digital detection and identification means for surgical instruments attached to it, a set of sterile adaptors to connect arms to instruments, a laser-scanner to detect collisions with people, a control and power enclosure including namely power supply and conditioning equipment, servo-amplifiers for motors, and a control computer that is remotely connected to the computers of surgeon consoles, a infra-read based three-dimensional measurement system for calibrating the relative

position of manipulator arms, and for monitoring surgical targets during the intervention, a computer with a touch screen display for set-up a monitoring functions, computer software namely a surgical remote controlled manipulation system software distributed on the several computers of the system, instruction manuals, light source, power supply, monitor and images processing equipment for the camera located in the endoscope or laparoscope; remote controlled operated surgical equipment namely laparoscopes, endoscopes, trocars, cannulas, cutters, knives, scope pre heaters, light sources, cables and components parts, electrosurgical instruments, electrocautery instruments, ultrasounds instruments, insufflation instruments, lens cleaning, scrub and biopsy brushes, clip appliers and clips, tack appliers and tacks, applicators legature carries holders, applicator legature needle holders, clamps, hemostats, graspers, instrument guides, forceps, dissectors, scissors, suction probes, irrigation probes, sterile drapes, surgical instruments, namely, scalpels, scalpel blades and handles, staples, tackers, clip appliers, electrocautery tool forceps, needle holders, guides and drivers, graspers and kiteners. **SERVICES:** Design and development of computer software used in the medical and scientific fields and used with apparatus for remote controlled surgery. **Used** in CANADA since October 05, 2010 on wares and on services.

MARCHANDISES: Logiciel de commande à distance d'équipement chirurgical, nommé logiciel de manipulation chirurgicale à distance installé sur chaque ordinateur du système, nommé logiciel qui exécute des procédés d'installation et d'étalonnage pour capteurs et bras de manipulation, qui établit en temps réel des liens de communication entre les ordinateurs de ces systèmes, qui sert d'interface personne-machine pour le chirurgien à distance et pour l'assistant dans la salle d'opération, qui exécute des procédés assistés manuellement pour le changement d'instruments, pour l'insertion d'instruments dans le corps du patient, pour le déplacement manuel des bras de manipulation, qui exécute la mise à l'échelle et la coordination du mouvement de la main du chirurgien et du mouvement de l'instrument chirurgical affichés sur le moniteur, qui exécute la commande du mouvement de l'endoscope chirurgical, qui évalue et sélectionne la position et l'orientation données par le chirurgien à partir d'un dispositif haptique principal, qui applique des transformations géométriques à cette information pour obtenir des commandes de déplacement pour le bras manipulateur esclave et qui envoie ces commandes au bras manipulateur esclave, qui lit, filtre et transmet l'information de force et de couple provenant des capteurs installés sur le bras manipulateur esclave au dispositif haptique principal pour fournir un retour d'effort, qui exécute des fonctions de sécurité pour détecter les collisions entre les bras et entre les bras et un opérateur humain, pour détecter les défaillances des composants, les conditions anormales, les forces anormales appliquées sur les tissus et les commandes anormales provenant de l'interface du chirurgien, d'autres fonctions de sécurité comme des fonctions homme-mort activées par des boutons et des pédales, et qui enregistre les données en temps réel sur boîte noire; système informatisé de manipulation chirurgicale à distance constitué d'une ou plusieurs consoles pour le chirurgien, chacune d'elles comprenant un appareil haptique principal et un manche à balai reliés à un ordinateur spécialisé, un ordinateur additionnel consacré à l'interface utilisateur et un écran immersif, une caméra, plusieurs moniteurs ACL et un système audio reliés à l'ordinateur d'interface

utilisateur, un système de connexion à distance fonctionnant sur un réseau IP pour faire le lien entre les ordinateurs de la console à ceux des bras de manipulation esclaves, un ou plusieurs bras de manipulation dotés chacun d'un plateau coulissant sur lequel le bras de manipulation esclave est fixé, un organe terminal effecteur muni d'un capteur de force-couple à six degrés de liberté et d'un accéléromètre ainsi qu'un mécanisme d'actionnement et un adaptateur pour les instruments chirurgicaux et les laparoscopes, des dispositifs de détection et d'identification numériques pour les instruments chirurgicaux qui y sont fixés, un ensemble d'adaptateurs stériles pour relier les bras aux instruments, un lecteur laser pour détecter les collisions avec les personnes, un boîtier de commande et d'alimentation, y compris un bloc d'alimentation et de l'équipement de conditionnement, des servoamplificateurs pour les moteurs et un ordinateur pilote qui est relié à distance aux ordinateurs des consoles du chirurgien, un système de mesure tridimensionnel à infrarouges pour étalonner la position relative des bras de manipulation et pour surveiller les cibles chirurgicales au cours de l'intervention, un ordinateur doté d'un écran tactile pour établir des fonctions de surveillance, un logiciel, nommément un logiciel de manipulation chirurgicale à distance installé sur de nombreux ordinateurs du système, des guides d'utilisation, une source lumineuse, un bloc d'alimentation, du matériel de surveillance et de traitement d'images pour la caméra située dans l'endoscope ou le laparoscope; équipement chirurgical commandé à distance, nommément laparoscopes, endoscopes, trocars, canules, outils de coupe, couteaux, préchauffeurs de microscope, sources lumineuses, câbles et composants, instruments électrochirurgicaux, instruments d'électrocautérisation, instruments à ultrasons, instruments d'insufflation, brosses de nettoyage de lentille, de récurage et de biopsie, applicateurs de pinces et pinces, applicateurs d'agrafe et agrafes, porte-ligatures (applicateurs), porte-aiguilles à ligature (applicateurs), clamps, pinces hémostatiques, pinces à préhension, guides pour instruments, pinces, dissecteurs, ciseaux, sondes d'aspiration, sondes d'irrigation, champs stériles, instruments chirurgicaux, nommément scalpels, lames et poignées de scalpel, agrafes, agrafeuses, applicateurs de pinces, pinces d'électrocautérisation, porte-aiguilles, guides et visseuses, pinces à préhension et kiteners. **SERVICES:** Conception et développement de logiciels utilisés dans les domaines médical et scientifique et utilisés avec des appareils de chirurgie à distance. **Employée** au CANADA depuis 05 octobre 2010 en liaison avec les marchandises et en liaison avec les services.

1,523,772. 2011/04/14. SOFAR SPA, Via Firenze, 40, 20060 Trezzano Rosa (MI), ITALY **Representative for Service/Représentant pour Signification:** GOUDREAU GAGE DUBUC S.E.N.C.R.L./LLP, 2000 AVENUE MCGILL COLLEGE, SUITE 2200, MONTREAL, QUEBEC, H3A3H3

TELELAP

WARES: Computer software used in remote controlled surgical equipment namely, surgical, remote controlled manipulation system software distributed on the several computer of the system, namely, computer software that implements set-up and calibration procedures for sensor and manipulator arms, establishes realtime communication links between the computers of the systems, implements human-machine interfaces for the

surgeon in a remote location and for the assistant in the operation room, implements manually-assisted procedures for changing instruments, inserting instruments in the patient body, moving by hand manipulator arms, implements procedures for scaling and coordinating the surgeon hand motion and the surgical instrument motion seen on the monitor display, implements procedures for commanding the surgical endoscope motion, measures and filters the position and orientation given by the surgeon on a master haptics device, applies geometrical transforms to this information to obtain motion commands for the slaves manipulator and sends these commands to the slave manipulator, reads, filters and transmit force and torque information from sensors mounted on the slave manipulator to the master haptics device to provide force-feedback, implements safety functions to detect collisions between arm and between the arm and a human operator, to detect faults of components, abnormal conditions, abnormal forces applied on tissues, and abnormal commands from the surgeon interface, other safety functions include dead-man functions using buttons and pedals, implement black-box real-time data recording functions; computerized remotely operated surgical manipulation system comprised of one or several consoles for the surgeon, each one with a master haptics device and a joystick connected to a dedicated computer, an additional computer dedicated to the user interface, and immersive display, a camera, several LCD monitors, and an audio system connected to the user-interface computer, a remote connection system based on an IP network for linking the computers of the console to those of slave manipulator arms, one or several manipulator arms having each one a slidable cart on which the manipulator slave arm is mounted, a end-effector equipped with a six degrees of freedom force-torque sensor and accelerometer, and actuation mechanism and an adaptor for surgical instruments and laparoscopes, digital detection and identification means for surgical instruments attached to it, a set of sterile adaptors to connect arms to instruments, a laser-scanner to detect collisions with people, a control and power enclosure including namely power supply and conditioning equipment, servo-amplifiers for motors, and a control computer that is remotely connected to the computers of surgeon consoles, a infra-read based three-dimensional measurement system for calibrating the relative position of manipulator arms, and for monitoring surgical targets during the intervention, a computer with a touch screen display for set-up a monitoring functions, computer software namely a surgical remote controlled manipulation system software distributed on the several computers of the system, instruction manuals, light source, power supply, monitor and images processing equipment for the camera located in the endoscope or laparoscope; remote controlled operated surgical equipment namely laparoscopes, endoscopes, trocars, cannulas, cutters, knives, scope pre heaters, light sources, cables and components parts, electrosurgical instruments, electrocautery instruments, ultrasounds instruments, insufflation instruments, lens cleaning, scrub and biopsy brushes, clip applicators and clips, tack applicators and tacks, applicators legature carries holders, applicator legature needle holders, clamps, hemostats, graspers, instrument guides, forceps, dissectors, scissors, suction probes, irrigation probes, sterile drapes, surgical instruments, namely, scalpels, scalpel blades and handles, staples, tackers, clip applicators, electrocautery tool forceps, needle holders, guides and drivers, graspers and kiteners. **SERVICES:** Design and development of computer software used in the medical and scientific fields and used with apparatus for remote controlled

surgery. **Used** in CANADA since October 05, 2010 on wares and on services.

MARCHANDISES: Logiciel de commande à distance d'équipement chirurgical, nommément logiciel de manipulation chirurgicale à distance installé sur chaque ordinateur du système, nommément logiciel qui exécute des procédés d'installation et d'étalonnage pour capteurs et bras de manipulation, qui établit en temps réel des liens de communication entre les ordinateurs de ces systèmes, qui sert d'interface personne-machine pour le chirurgien à distance et pour l'assistant dans la salle d'opération, qui exécute des procédés assistés manuellement pour le changement d'instruments, pour l'insertion d'instruments dans le corps du patient, pour le déplacement manuel des bras de manipulation, qui exécute la mise à l'échelle et la coordination du mouvement de la main du chirurgien et du mouvement de l'instrument chirurgical affichés sur le moniteur, qui exécute la commande du mouvement de l'endoscope chirurgical, qui évalue et sélectionne la position et l'orientation données par le chirurgien à partir d'un dispositif haptique principal, qui applique des transformations géométriques à cette information pour obtenir des commandes de déplacement pour le bras manipulateur esclave et qui envoie ces commandes au bras manipulateur esclave, qui lit, filtre et transmet l'information de force et de couple provenant des capteurs installés sur le bras manipulateur esclave au dispositif haptique principal pour fournir un retour d'effort, qui exécute des fonctions de sécurité pour détecter les collisions entre les bras et entre les bras et un opérateur humain, pour détecter les défaillances des composants, les conditions anormales, les forces anormales appliquées sur les tissus et les commandes anormales provenant de l'interface du chirurgien, d'autres fonctions de sécurité comme des fonctions homme-mort activées par des boutons et des pédales, et qui enregistre les données en temps réel sur boîte noire; système informatisé de manipulation chirurgicale à distance constitué d'une ou plusieurs consoles pour le chirurgien, chacune d'elles comprenant un appareil haptique principal et un manche à balai reliés à un ordinateur spécialisé, un ordinateur additionnel consacré à l'interface utilisateur et un écran immersif, une caméra, plusieurs moniteurs ACL et un système audio reliés à l'ordinateur d'interface utilisateur, un système de connexion à distance fonctionnant sur un réseau IP pour faire le lien entre les ordinateurs de la console à ceux des bras de manipulation esclaves, un ou plusieurs bras de manipulation dotés chacun d'un plateau coulissant sur lequel le bras de manipulation esclave est fixé, un organe terminal effecteur muni d'un capteur de force-couple à six degrés de liberté et d'un accéléromètre ainsi qu'un mécanisme d'actionnement et un adaptateur pour les instruments chirurgicaux et les laparoscopes, des dispositifs de détection et d'identification numériques pour les instruments chirurgicaux qui y sont fixés, un ensemble d'adaptateurs stériles pour relier les bras aux instruments, un lecteur laser pour détecter les collisions avec les personnes, un boîtier de commande et d'alimentation, y compris un bloc d'alimentation et de l'équipement de conditionnement, des servoamplificateurs pour les moteurs et un ordinateur pilote qui est relié à distance aux ordinateurs des consoles du chirurgien, un système de mesure tridimensionnel à infrarouges pour étalonner la position relative des bras de manipulation et pour surveiller les cibles chirurgicales au cours de l'intervention, un ordinateur doté d'un écran tactile pour établir des fonctions de surveillance, un logiciel, nommément un logiciel de manipulation chirurgicale à distance installé sur de nombreux

ordinateurs du système, des guides d'utilisation, une source lumineuse, un bloc d'alimentation, du matériel de surveillance et de traitement d'images pour la caméra située dans l'endoscope ou le laparoscope; équipement chirurgical commandé à distance, nommément laparoscopes, endoscopes, trocarts, canules, outils de coupe, couteaux, préchauffeurs de microscope, sources lumineuses, câbles et composants, instruments électrochirurgicaux, instruments d'électrocautérisation, instruments à ultrasons, instruments d'insufflation, brosses de nettoyage de lentille, de récurage et de biopsie, applicateurs de pinces et pinces, applicateurs d'agrafe et agrafes, porte-ligatures (applicateurs), porte-aiguilles à ligature (applicateurs), clamps, pinces hémostatiques, pinces à préhension, guides pour instruments, pinces, dissecteurs, ciseaux, sondes d'aspiration, sondes d'irrigation, champs stériles, instruments chirurgicaux, nommément scalpels, lames et poignées de scalpel, agrafes, agrafeuses, applicateurs de pinces, pinces d'électrocautérisation, porte-aiguilles, guides et visseuses, pinces à préhension et kiteners. **SERVICES:** Conception et développement de logiciels utilisés dans les domaines médical et scientifique et utilisés avec des appareils de chirurgie à distance. **Employée** au CANADA depuis 05 octobre 2010 en liaison avec les marchandises et en liaison avec les services.

1,523,804. 2011/04/14. Societe des Produits Nestle S.A., Case Postale 353, Vevey 1800, SWITZERLAND **Representative for Service/Représentant pour Signification:** NESTLE PURINA PETCARE, TRADEMARK ADMINISTRATION, CORPORATE, 2500 ROYAL WINDSOR DRIVE, MISSISSAUGA, ONTARIO, L5J1K8

GET BUSY

WARES: Pet food. **Proposed Use** in CANADA on wares.

MARCHANDISES: Nourriture pour animaux de compagnie. **Emploi** projeté au CANADA en liaison avec les marchandises.

1,523,857. 2011/04/15. J. & P. Coats, Limited, 155 St. Vincent Street, Glasgow G2 5PA, Scotland, UNITED KINGDOM **Representative for Service/Représentant pour Signification:** FETHERSTONHAUGH & CO., SUITE 900, 55 METCALFE STREET, P.O. BOX 2999, STATION D, OTTAWA, ONTARIO, K1P5Y6

RED HEART BABY LOVE

WARES: Yarns for knitting and crocheting. **Proposed Use** in CANADA on wares.

MARCHANDISES: Fils à tricot et à crochet. **Emploi** projeté au CANADA en liaison avec les marchandises.